

④【複数年度(1年目)】グリーンスローモビリティ車両における自動運転への移行検証及びシミュレーター環境構築(東京都杉並区)

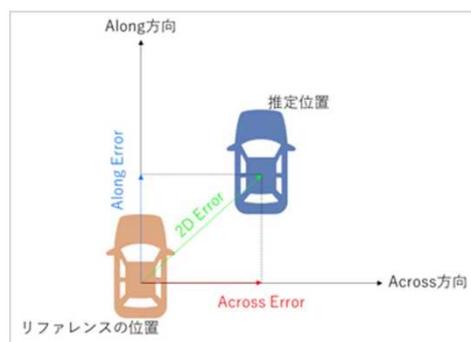
1. 実験概要、留意すべき項目

- 自動運転化のODD定義と3D都市モデルやIoT街路灯(カメラやセンサー技術等を搭載)と連携した自動運転を検証する。
- 自動運転に資する道路空間や道路構造についての在り方やパーソナルモビリティの混在走行等の検討は先行事例となる可能性が高く、推奨すべき取組みとなること。

2. 今年度の調査内容、調査結果

①事前調整・準備

- ⇒杉並区地域公共交通活性化協議会における取組内容の説明により、協議会委員の一定の理解を獲得
- ⇒区の実行計画改定案に位置付けたことにより、策定後における事業の継続性について担保



シミュレーションによる自己位置推定結果イメージ



グリスロ走行ルート

3. 次年度の社会実験に向けて

実験メニュー	実験内容
事前調整・準備	区内、協議会、警察署、業者と調整
点群データを活用した詳細なデジタル走行ルート調査	自動走行シミュレーションのための走行ルートデータ作成
自動運転シミュレーターによる自車位置推定の正確度調査	仮想空間における自動走行の自車位置推定結果を導出
実環境における社会受容性の調査	交通規制など道路空間における検証

④【複数年度(1年目)】グリーンスローモビリティ車両における自動運転への移行検証及びシミュレーター環境構築(東京都杉並区)

4. 今後のスケジュール

- 令和6年4月 協議会
- 令和6年5月～6月 走行ルート調査
- 令和6年7月～11月 シミュレーション
- 令和6年12月 危険個所の現地調査と検証
- 令和7年1月 社会受容性調査
- 令和7年2月 総括、まとめ

5. 意見と検討、対応方針

意見	意見に対する検討、対応方針
駅前で行う意義はあるが、この実験でどの程度まで、できると考えているのか。	課題整理までと考えている。ただし、3Dを活用することで、対外的に説明できる資料の作成は可能となる。
駅前や商店街等、人が多くいる中で実装することは可能か。	人が多くなることで、停止することが増えることも考えられる。自動と手動で速度を変えるなど検討するとともに、既存インフラの活用も考えていく。
3D空間上を走らせるという認識で良いか。	その通りである。3D空間上に走行ルートを設定する。ルートから外れた場合は手動ということになるが、そこをセンサーでどの程度補完できるかを検証する。
道路側に何を求めるのか、自動運転にどう支障が出るのかという視点でまとめてほしい。	自動運転の取組やそのPR等、3Dならではの見せ方を検討する。また、近隣区(練馬区や世田谷区)など、住宅都市への波及効果があるような、モデルを構築する。
まとめ方について、3Dを使用することによる視点を盛り込んだ内容にしてほしい。	自動運転の取組やそのPR等、3Dならではの見せ方を検討する。また、近隣区(練馬区や世田谷区)など、住宅都市への波及効果があるような、モデルを構築する。

6. 評価

- 順調に実験が進んでいる。
- 次年度の実施内容が具体化されているため、継続して実験を行うことが妥当と考える。